



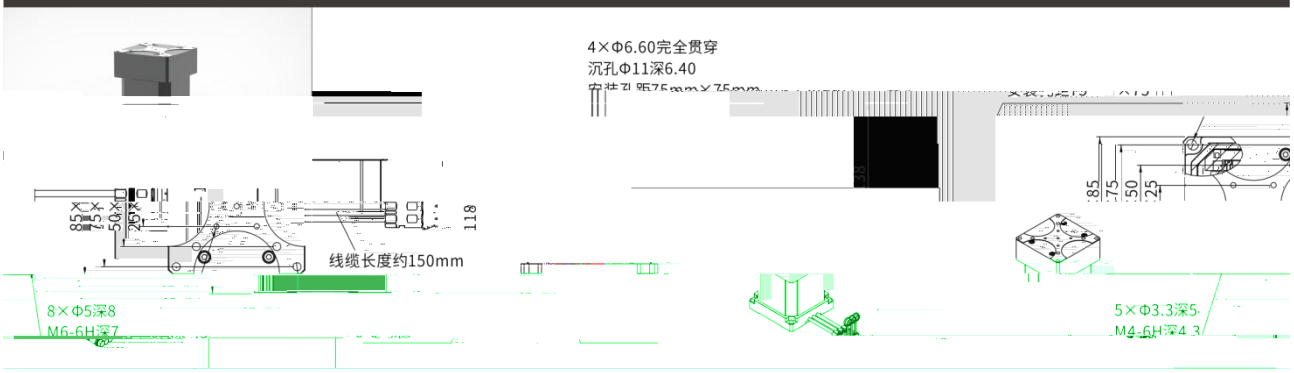
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....
.....



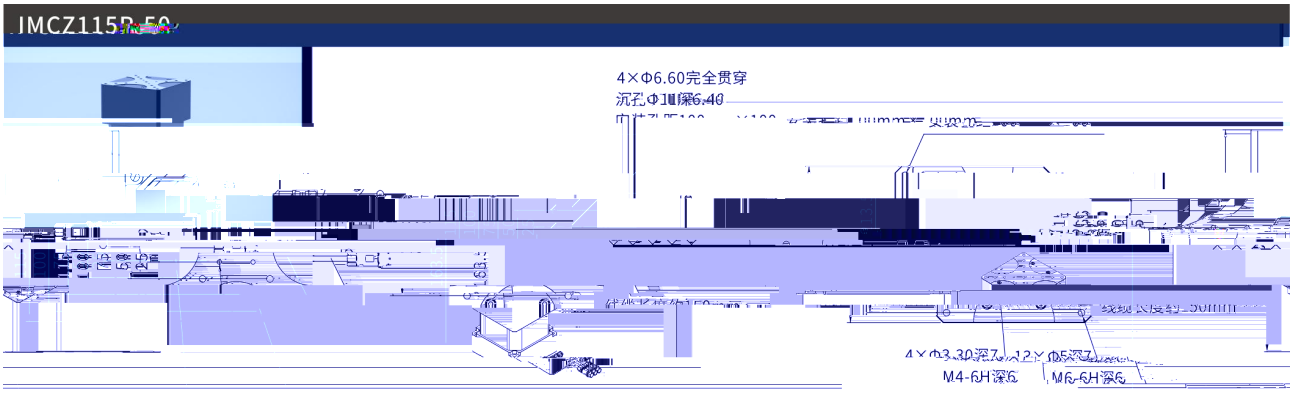




IMCZ85R-20



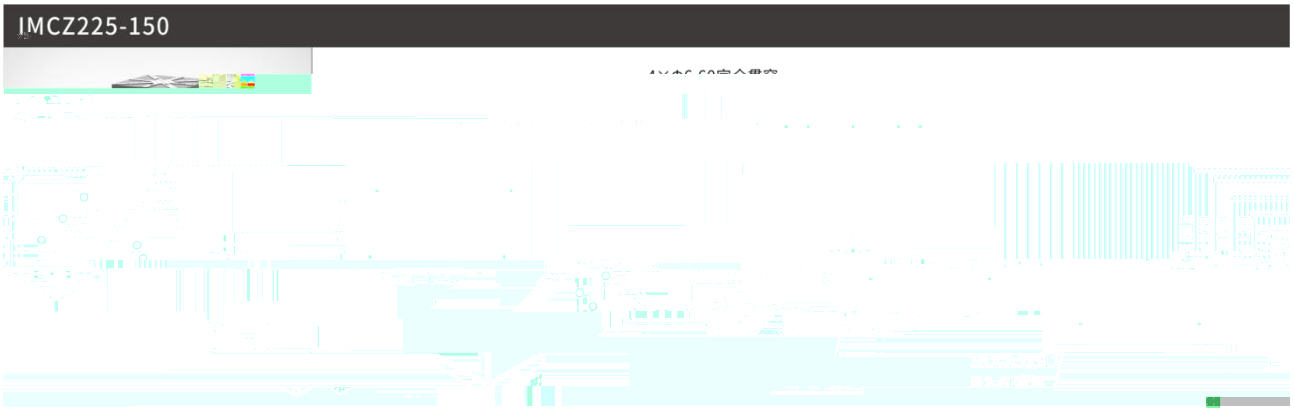
IMCZ115R-50

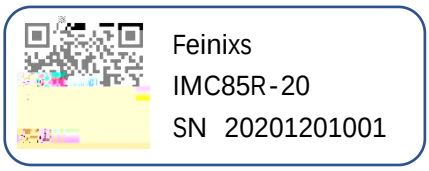


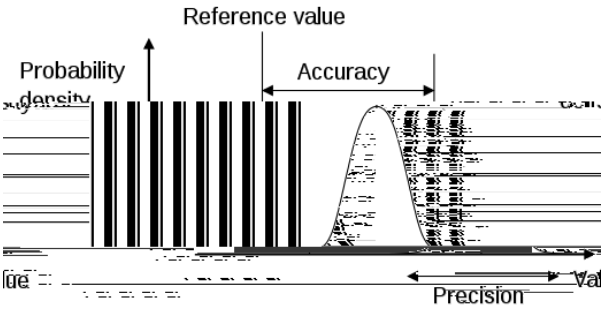
IMCZ145-100

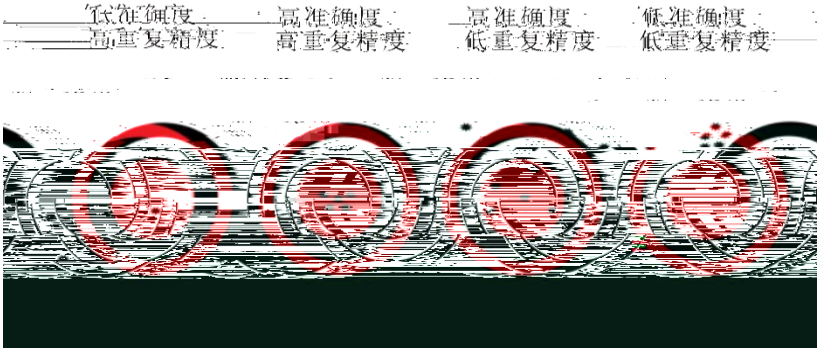


IMCZ225-150




Feinixs
IMC85R-20
SN 20201201001

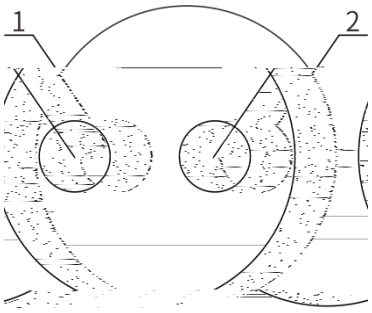

Reference value
Probability
Accuracy
Precision

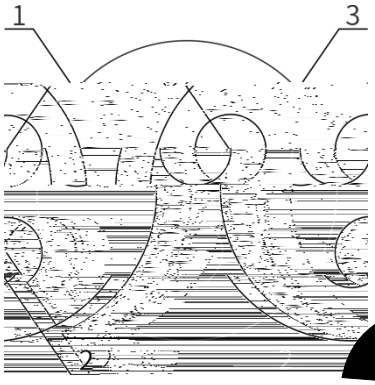

低准确度
高准确度
高准确度
低准确度
高重复精度
高重复精度
低重复精度
低重复精度

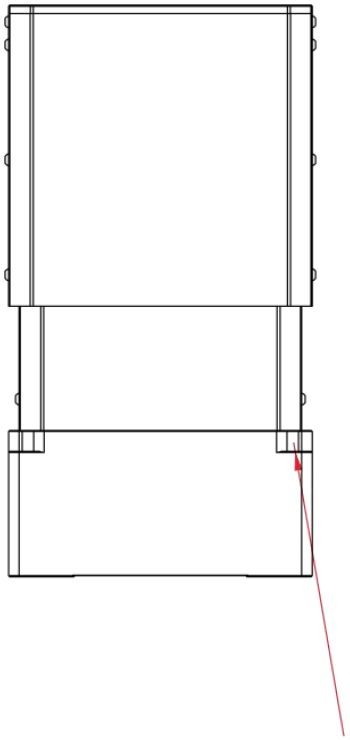


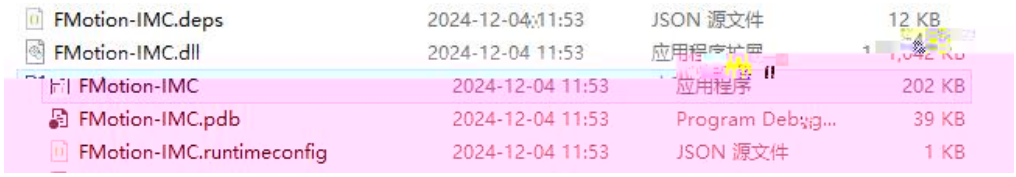





1
2


1
3
2



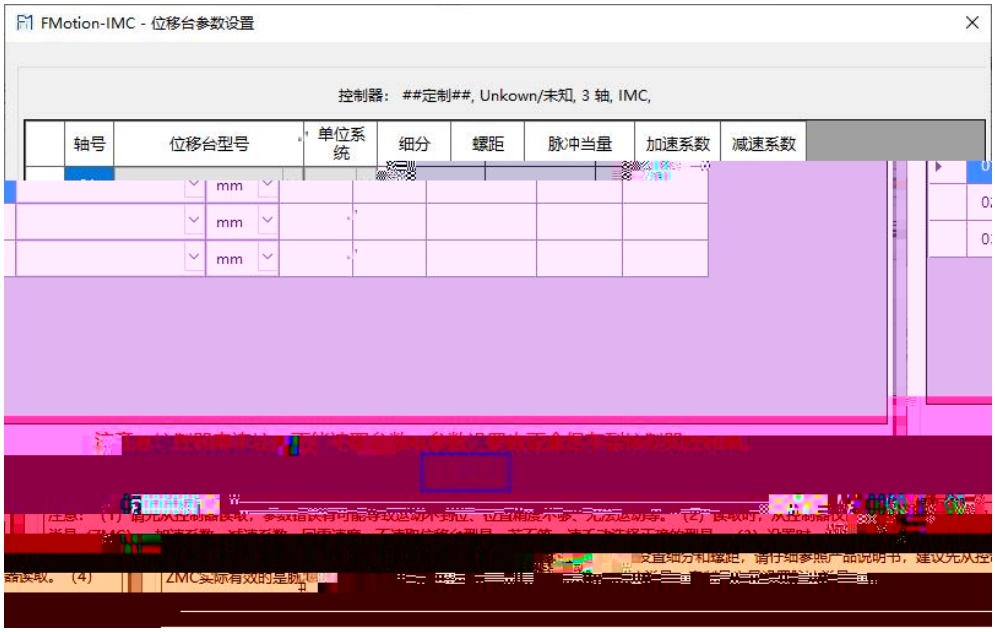

FMotion-IMC.deps 2024-12-04 11:53 JSON 源文件 12 KB
FMotion-IMC.dll 2024-12-04 11:53
FMotion-IMC 2024-12-04 11:53 应用程序 202 KB
FMotion-IMC.pdb 2024-12-04 11:53 Program Debug... 39 KB
FMotion-IMC.runtimeconfig 2024-12-04 11:53 JSON 源文件 1 KB


FMotion-IMC - 控制器选择 - v1.0.0.0
全新配置
中文
English
轴数:
1
退出
确定


(IMC)
串口
网络
波特率
115200
限位低电平有效
控制器：##定制##
参数配置
往返运动
端口号

0

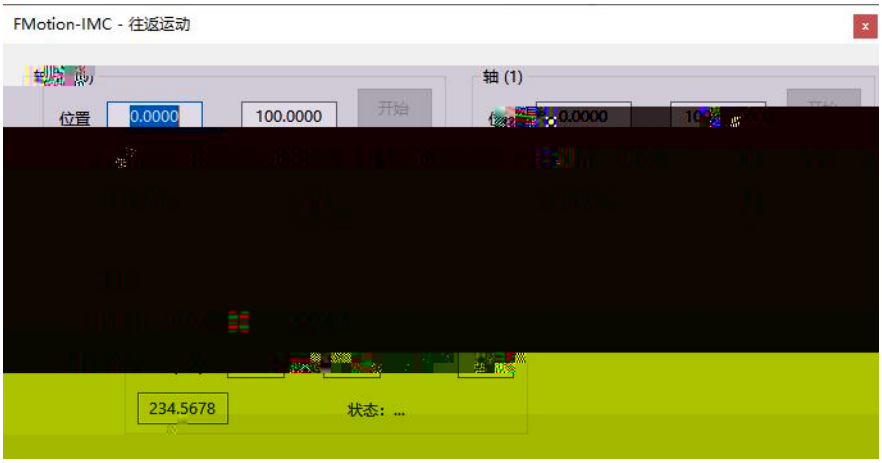

串口
网络
192.168.0.188
波特率
11520
端口号
10001
限位低电平有效
地址
连接


FMotion-IMC - 位移台参数设置
控制器： ##定制##, Unkown/未知, 3 轴, IMC,
轴号
位移台型号
单位系统
细分
螺距
脉冲当量
加速系数
减速系数
mm
mm
mm


轴 (0)
234.5678
正限位
负限位
运行中


正向
负向
回零
停止
+
-
回零
X
运动至绝对位置
1.0000
Go→
运动相对位置
0.5000
Mv
运动速度

Go→


FMotion-IMC - 往返运动
轴 (1)
位置
0.0000
100.0000
开始
0.0000
234.5678
状态: ...





